MECANISMO DEL TIPO ARTICULADO DE MORFOLOGÍA SERIAL-PARALELA DE CUATRO GRADOS DE LIBERTAD PARA APUNTAR Y GUIAR DISPOSITIVOS HACIA DIANAS DISTALES

Información de contacto

Dirección: Principales:

- RAFAEL ARACIL SANTONJA

  rafael.aracil@upm.es

- Lisandro Jose Puglisi .

- Gonzalo Emmanuel Ejarque Rinaldini

  ge.ejarque@alumnos.upm.es

- CECILIA ELISABET GARCIA CENA

  cecilia.garcia@upm.es

- ROQUE JACINTO SALTAREN PAZMIÑO

  roquejacinto.saltaren@upm.es

Tipo de oferta tecnológica

Patentes

¿Dónde?

Centro de Automática y Robótica (CAR). Centro Mixto UPM-CSIC Robots y máquinas inteligentes

Documentación

Descargar documentación adicional (jsp?id=820&id_archivo=5010&tipo=patente&extension=fichero)

Descripción de la patente

Mecanismo robótico paralelo formado por dos brazos articulados de 2 grados de libertad cada uno, unidos a través de un cilindro telescópico, lo que hace que el mecanismo completo tenga 4 grados de libertad. Es un robot rápido, sencillo y de fácil control que resuelve problemas de posicionamiento de una aguja quirúrgica, de posicionamiento de las hélices para helicópteros y de locomoción de robots y de posicionamiento de impulsores de submarinos.

Situación

Concedida

Número de solicitud

P201331865

Número de publicación

ES2538415_A1

Fecha de presentación

19/12/2013

Fecha de publicación

19/06/2015

Fecha de concesión

27/10/2015